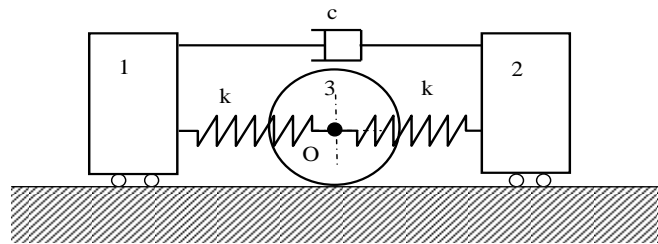


Prof. Francisco E. B. Nigro

Prof. Demetrio C. Zachariadis

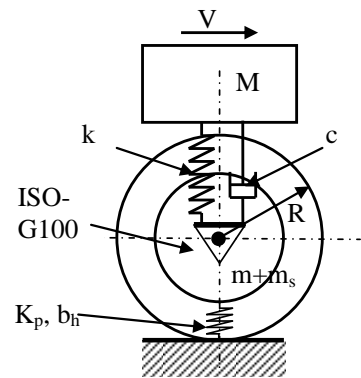
1ª Questão (3,0 pontos) A figura mostra 2 blocos de massa  $m$  e um cilindro homogêneo de massa  $m$  e momento polar de inércia  $J_o = mR^2/2$  interconectados tal como indicado. Sabendo que o cilindro rola sem escorregar sobre o plano horizontal e que os blocos deslizam sem atrito, pede-se:

- As equações diferenciais dos movimentos absolutos das massas em forma matricial;
- Determine as frequências naturais do sistema não amortecido;
- Faça um esboço dos modos de vibrar indicando as posições dos nós modais.



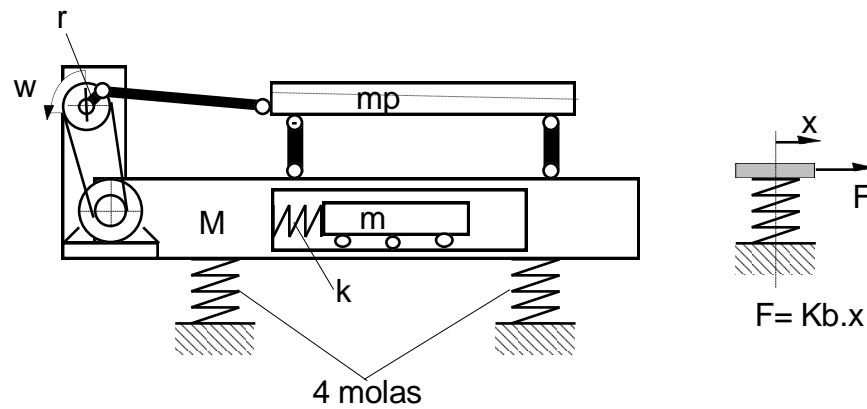
2ª Questão (3,5 pontos) Para estudar o efeito de desbalanceamento de cada roda na vibração da parte correspondente do chassi de um veículo, foi concebido o modelo físico mostrado na figura. O pneu que tem raio externo  $R = 350 \text{ mm}$  apresenta rigidez radial  $K_p$  e seu material tem coeficiente de histerese  $b_h$ ; a roda com massa total  $m$  (incluindo a do pneu) está desbalanceada estaticamente no limite da classe **ISO G100**, para uma velocidade máxima do veículo  $V_{max} = 35 \text{ m/s}$ ; a parte da suspensão que suporta a roda tem massa  $m_s$ ; a massa equivalente do chassi correspondente a essa roda é  $M$  e a suspensão é formada por uma mola de rigidez  $k$  e um amortecedor com constante de amortecimento  $c$ . Supondo o veículo trafegando em um pavimento perfeitamente plano, a uma velocidade constante  $V$ , pede-se:

- as equações diferenciais dos movimentos verticais do chassi do veículo (massa  $M$ ) e do cubo da roda (massa  $m_s + m$ );
- as frequências naturais do sistema não amortecido, supondo  $m_s = m$ ,  $M = 12 \cdot m$  e  $k_p = 10 \cdot k$ ;
- a excentricidade admissível  $e$ , para a classe de balanceamento especificada, do centro de massa da roda em relação ao seu eixo;
- estimar a amplitude do deslocamento vertical do cubo da roda para as relações de parâmetros do item anterior, admitindo adicionalmente que  $m = 20 \text{ kg}$ ,  $k = 40 \text{ N/mm}$ ,  $b_h = 0,05$  e  $c = 2 \cdot \text{raiz}(k \cdot M)$ , com o veículo trafegando a  $V = 25 \text{ m/s}$ .



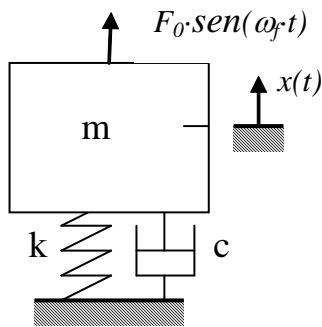
3ª Questão (3,5 pontos)- A peneira vibratória representada esquematicamente na figura tem movimento essencialmente na direção horizontal, provocado por um sistema biela-manivela que gira com velocidade angular  $\omega$ . Sabendo-se que o raio da manivela é  $r$ , que o comprimento da biela é muito maior que  $r$ , que a massa da peneira com carga é  $mp$ , que a massa da estrutura da peneira é  $M$ , que a massa do absorvedor dinâmico é  $m$ , e que a rigidez lateral de cada uma das quatro molas de apoio é  $Kb$ , pede-se:

- Escrever as equações diferenciais dos movimentos horizontais da base da peneira e do absorvedor dinâmico;
- Calcular o esforço transmitido ao solo, para uma situação em que o absorvedor está bloqueado na estrutura da peneira.
- Sendo dados:  $\omega=30$  rad/s,  $r= 20$  mm,  $mp= 1500$  kg,  $M=7500$  kg,  $m= 300$  kg e  $Kb= 80$  N/mm, calcular a rigidez  $k$  do absorvedor dinâmico que minimiza o esforço transmitido ao solo;
- Para os parâmetros dados no item anterior, determinar o deslocamento do absorvedor dinâmico de modo a permitir o projeto de seu alojamento.



### Formulário

Equação diferencial em  $x(t)$ .



$$m \cdot \ddot{x}(t) + c \cdot \dot{x}(t) + k \cdot x(t) = F_0 \cdot \text{sen}(\omega_f \cdot t)$$

solução da homogênea:

$$x_h(t) = X \cdot e^{-\zeta \cdot \omega t} \cdot \text{sen}(\omega_d \cdot t + \phi) \quad \text{para } \zeta < 1$$

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}; \quad \zeta = \frac{c}{2 \cdot \sqrt{k \cdot m}}; \quad \omega_d = \omega \cdot \sqrt{1 - \zeta^2}$$

solução particular:

$$x_p(t) = X_p \cdot \text{sen}(\omega_f \cdot t - \psi);$$

$$X_p = \frac{F_0 / k}{\sqrt{(1 - r^2)^2 + (2 \cdot \zeta \cdot r)^2}}; \quad \tan(\psi) = \frac{2 \cdot \zeta \cdot r}{1 - r^2}; \quad r = \frac{\omega_f}{\omega}$$

Se o material da mola dissipa energia por histerese com coeficiente  $b_h \ll 1$ , então:  $c_{eq} = \frac{b_h \cdot k}{\Omega}$  onde

$\Omega = \omega_f$  para solução particular, ou  $\Omega = \omega_d$  para a solução da homogênea.